#### PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11) Publication number: 06003907 A

(43) Date of publication of application: 14.01.94

(51) Int. CI

G03G 15/00 G03G 15/00 B41J 29/46

(21) Application number: 04161220

(22) Date of filing: 19.06.92

(71) Applicant:

RICOH CO LTD

**UMEDA ARATA** 

(72) Inventor:

YAMAGUCHI TADAYOSHI

HIRONO TATSUO HOSAKA HIROSHI FUKUI TOMONORI TSUCHIDA EIJI

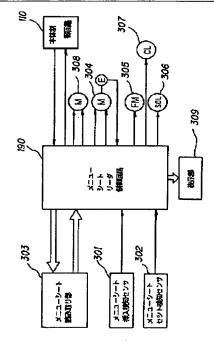
#### (54) IMAGE FORMING DEVICE

## (57) Abstract:

PURPOSE: To surely execute copying under a copying condition designated by a user by outputting a copying mode decided as a mode that the execution of copying processing is impossible as a job error.

CONSTITUTION: A menu sheet reader control circuit 190 is controlled through serial communication with a main body control circuit. A menu sheet insertion detecting sensor 301 and a setting detecting sensor 302 are provided, and a menu sheet read part 303 is constituted of a photosensor. The speed of a carrying motor 304 is detected by an encoder, and a fan motor 305 and a solenoid for changing the position of a switching pawl are provided. A paper feeding clutch 307 for the on/off control of driving a carrying unit and a feeding roller, and a reverse motor 308 which can normally or reversely rotate in order to reverse a menu sheet are provided. By outputting the copying mode decided as the mode that the execution of copying processing is impossible as the job error, what job is an error is obviously known just at a glance.

COPYRIGHT: (C)1994,JPO&Japio



## (19)日本国特許庁(JP)

# (12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号

# 特開平6-3907

(43)公開日 平成6年(1994)1月14日

(51)Int.Cl.<sup>5</sup>

識別記号

庁内整理番号

FΙ

技術表示箇所

G 0 3 G 15/00

302

107

8530 - 2H

B 4 1 J 29/46

Z 8804-2C

審査請求 未請求 請求項の数 9(全 28 頁)

(21)出願番号

特願平4-161220

(22)出願日

平成 4年(1992) 6月19日

(71)出願人 000006747

株式会社リコー

東京都大田区中馬込1丁目3番6号

(72)発明者 山口 忠義

東京都大田区中馬込1丁目3番6号 株式

会社リコー内

(72)発明者 梅田 新

東京都大田区中馬込1丁目3番6号 株式

会社リコー内

(72)発明者 広野 龍夫

東京都大田区中馬込1丁目3番6号 株式

会社リコー内

(74)代理人 弁理士 武 顕次郎 (外2名)

最終頁に続く

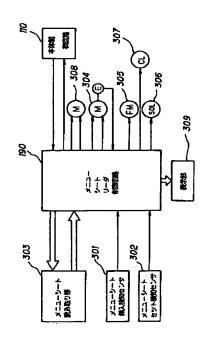
#### (54) 【発明の名称 】 画像形成装置

## (57)【要約】

【目的】 確実にユーザの指定したコピー条件でコピー を行うことを可能にする画像形成装置を提供する。

【構成】 定められた様式に従い、複写モードを指定する複写モード指定用紙を複数枚セツトすることが可能でかつ、複写モード指定用紙により指定された複写モードを読み取る読み取り手段と、この読み取り手段により読み取られた複写モードごとに複写処理実行の可否を判定する判定手段と、異なる複写モードで複写する複数の原稿がセツト可能でかつ、複写処理後の原稿を再度セツト位置へセツト可能とする自動原稿搬送手段と、複写処理実行不可と判定した複写モードに対応する原稿群および読み取り手段のセツト部へセツトするセツト手段および読み取り手段のセツト部へセツトするセツト手段と、複写処理実行不可を判定した複写モードをジョブエラーとして出力する制御を行う制御手段とを備えた。

[84]



#### 【特許請求の範囲】

【請求項1】 定められた様式に従い、複写モードを指定する複写モード指定用紙を複数枚セツトすることが可能でかつ、複写モード指定用紙により指定された複写モードを読み取る読み取り手段と、この読み取り手段により読み取られた複写モードごとに複写処理実行の可否を判定する判定手段と、異なる複写モードで複写する複数の原稿群がセツト可能でかつ、複写処理後の原稿を再度セツト位置へセツト可能とする自動原稿搬送手段と、複写処理実行不可と判定した複写モードに対応する原稿群でよび複写モード指定用紙を再度それぞれ、自動原稿搬送手段および読み取り手段のセツト部へセツトするセツト手段と、複写処理実行不可を判定した複写モードをジョブエラーとして出力する制御を行う制御手段とを備えたことを特徴とする画像形成装置。

【請求項2】 定められた様式に従い、複写モードを指定する複写モード指定用紙を複数枚セツトすることが可能でかつ、複写モード指定用紙により指定された複写モードを読み取る読み取り手段と、この読み取り手段により読み取られた複写モードごとに複写処理実行の可否を判定する判定手段と、異なる複写モードで複写する複数の原稿群がセツト可能でかつ、複写処理後の原稿を再度セツト位置へセツト可能とする自動原稿搬送手段と、複写処理実行不可と判定した複写モードに対応する原稿群および複写モード指定用紙を再度それぞれ、自動原稿搬送手段および読み取り手段のセツト部へセツトするセツト手段と、電話ダイヤルを操作することによりコマンドを認識するダイヤル認識手段と、そのコマンドによりジョブの任意情報を知ることができるコマンド認識手段とを備えたことを特徴とする画像形成装置。30

【請求項3】 定められた様式に従い、複写モードを指定する複写モード指定用紙を複数枚セツトすることが可能でかつ、複写モード指定用紙により指定された複写モードを読み取る読み取り手段と、この読み取り手段により読み取られた複写モードごとに複写処理実行の可否を判定する判定手段と、異なる複写モードで複写する複数の原稿群がセツト可能でかつ、複写処理後の原稿を再度セツト位置へセツト可能とする自動原稿搬送手段と、複写処理実行不可と判定した複写モードに対応する原稿群および複写モード指定用紙を再度それぞれ、自動原稿搬 40送手段および読み取り手段のセツト部へセツトするセツト手段と、電話の音声を認識する音声認識手段と、電話の音声を認識する音声認識手段と、電話の音声を認識する音声認識手段と、電話の音声を認識する音声認識手段と、電話の音声を認識する音声認識手段と、電話の音声認識によりジョブの任意情報を選択できる選択手段とを備えたことを特徴とする画像形成装置。

【請求項4】 定められた様式に従い、複写モードを指定する複写モード指定用紙を複数枚セツトすることが可能でかつ、複写モード指定用紙により指定された複写モードを読み取る読み取り手段と、この読み取り手段により読み取られた複写モードごとに複写処理実行の可否を判定する判定手段と、異なる複写モードで複写する複数 50

の原稿群がセツト可能でかつ、複写処理後の原稿を再度 セツト位置へセツト可能とする自動原稿搬送手段と、複 写処理実行不可と判定した複写モードに対応する原稿群 および複写モード指定用紙を再度それぞれ、自動原稿搬 送手段および読み取り手段のセツト部へセツトするセツ ト手段と、セツトした複数の複写モード指定用紙を順次 読み取り、読み取つたジョブの複写モードの開始時間と 終了時間を出力する制御を行う制御手段とを備えたこと を特徴とする画像形成装置。

【請求項5】 定められた様式に従い、複写モードを指定する複写モード指定用紙を複数枚セツトすることが可能でかつ、複写モード指定用紙により指定された複写モードを読み取る読み取り手段と、この読み取り手段になり読み取られた複写モードごとに複写処理実行の可なを判定する判定手段と、異なる複写モードで複写する複数の原稿群がセツト可能でかつ、複写処理後の原稿を再度セツト位置へセツト可能とする自動原稿搬送手段と、東処理実行不可と判定した複写モードに対応する原稿報送手段および複写モード指定用紙を再度それぞれ、自動原稿搬送手段および読み取り手段のセツト部へセツトするセツト手段と、セツトした複数の複写モード指定用紙入力数と複数の原稿群のジョブ仕切り数が異なる場合、警告を複数の原稿群のジョブ仕切り数が異なる場合、警告を制御を行う制御手段とを備えたことを特徴とする画像形成装置。

【請求項6】 定められた様式に従い、複写モードを指定する複写モード指定用紙を複数枚セツトすることが可能でかつ、複写モード指定用紙により指定された複写モードを読み取る読み取り手段と、この読み取り手段により読み取られた複写モードごとに複写処理実行の可否を判定する判定手段と、異なる複写モードで複写する複数の原稿群がセツト可能でかつ、複写処理後の原稿を再度セツト位置へセツト可能とする自動原稿搬送手段と、複写処理実行不可と判定した複写モードに対応する原稿群および複写モード指定用紙を再度それぞれ、自動原稿搬送手段および読み取り手段のセツト部へセツトするセツト手段と、複写モード指定用紙に優先順位を記す手段と、優先順位の判別手段とを備えたことを特徴とする画像形成装置。

【請求項7】 定められた様式に従い、複写モードを指定する複写モード指定用紙を複数枚セツトすることが可能でかつ、複写モード指定用紙により指定された複写モードを読み取る読み取り手段と、この読み取り手段により読み取られた複写モードごとに複写処理実行の可否を判定する判定手段と、異なる複写モードで複写する複数の原稿群がセツト可能でかつ、複写処理後の原稿を再度セツト位置へセツト可能とする自動原稿搬送手段と、複写処理実行不可と判定した複写モードに対応する原稿群および複写モード指定用紙を再度それぞれ、自動原稿搬送手段および読み取り手段のセツト部へセツトするセツト手段と、コピーするのに必要とする用紙の残量を検知

する検知手段と、コピーするのに必要としている用紙サイズが不足している場合はそのジョブを後回しにする制御を行う制御手段とを備えたことを特徴とする画像形成装置。

【請求項8】 定められた様式に従い、複写モードを指定する複写モード指定用紙を複数枚セツトすることが可能でかつ、複写モード指定用紙により指定された複写モードを読み取る読み取り手段と、この読み取り手段により読み取られた複写モードごとに複写処理実行の可否を判定する判定手段と、異なる複写モードで複写する複数 10の原稿群がセツト可能でかつ、複写処理後の原稿を再度セツト位置へセツト可能とする自動原稿搬送手段と、稿群および複写モード指定用紙を再度それぞれ、自動原稿搬送手段および読み取り手段のセツト部へセツトするセット手段と、各ジョブの実行時間を把握する手段と、実行時間の短いジョブから先に処理していく制御を行う制御手段とを備えたことを特徴とする画像形成装置。

【請求項9】 定められた様式に従い、複写モードを指 定する複写モード指定用紙を複数枚セツトすることが可 20 能でかつ、複写モード指定用紙により指定された複写モ ードを読み取る読み取り手段と、この読み取り手段によ り読み取られた複写モードごとに複写処理実行の可否を 判定する判定手段と、異なる複写モードで複写する複数 の原稿群がセツト可能でかつ、複写処理後の原稿を再度 セツト位置へセツト可能とする自動原稿搬送手段と、複 写処理実行不可と判定した複写モードに対応する原稿群 および複写モード指定用紙を再度それぞれ、自動原稿搬 送手段および読み取り手段のセツト部へセツトするセツ ト手段と、各ジョブの使用ビン数を把握する手段と、ソ 30 ータと、処理する各ジョブの使用ビン数の和が、ソータ の最大使用可能ビン数を超えずに、処理ジョブ数が最大 になるように選択する制御を行う制御手段とを備えたこ とを特徴とする画像形成装置。

## 【発明の詳細な説明】

#### [0001]

【産業上の利用分野】本発明は、定められた様式に従い、複写モードを指定する複写モード指定用紙により指定された複写モードを読み取る読み取り手段と、この読み取り手段により読み取られた複写モードに従い複写モ 40ードを設定する画像形成装置に関する。

### [0002]

【従来の技術】近年、複写装置にあつては多機能化に伴い複写モード設定に関するキーやスイツチが増え、操作が複雑化しており、操作ミス等により所望通りのコピーが得られないこともある。特に、コピー依頼者とコピー操作者とが異なるような場合にはこのようなことが多々あり不便である。このようなことからコピー依頼者が複写モード指定用紙に複写モードの選択情報、例えば複写枚数情報を記入し、この用紙をコピーオペレータが光学 50

的な読み取り装置に挿入して読み取り、読み取つた複写 モード情報に従い自動的に複写モードを設定し、コピー 可とするような複写機が提案されている。

【0003】このような複写機の例として、特開平2-108077号公報によると、複写モードを指定したカード(シート)を、本体とは別個の情報読み取り装置にセツトすることにより、所望の複写モードに複写機を設定する手段が示されている。

#### [0004]

【発明が解決しようとする課題】しかしながら上記の例では、異なる複数群のコピー条件を設定することは不可能であり、1群のコピー終了ごとにカードを挿入してコピーキーを押すという作業をしなければならない。

【0005】また、複数群の異なるコピー条件を実行する装置として、特開昭61-61174号公報によると、操作部からのキー入力によつて複数群のコピー条件を記憶して、それぞれの原稿群の間に配置されたコピー仕切用紙の検出に応じて、順次各群のコピーを実行するという複写機が提案されているが、キー入力では先に挙げた操作ミスにより、所望通りでないコピーが実行されてしまうおそれがある。本発明は上記従来装置の欠点を解消し、確実にユーザの指定したコピー条件でコピーを行うことを可能にする画像形成装置を提供することを目的とする。

#### [0006]

【課題を解決するための手段】上記目的は、定められた 様式に従い、複写モードを指定する複写モード指定用紙 を複数枚セツトすることが可能でかつ、複写モード指定 用紙により指定された複写モードを読み取る読み取り手 段と、この読み取り手段により読み取られた複写モード ごとに複写処理実行の可否を判定する判定手段と、異な る複写モードで複写する複数の原稿群がセツト可能で っ、複写処理後の原稿を再度セツト位置へセツト可能と する自動原稿搬送手段と、複写処理実行不可と判定した 複写モードに対応する原稿群および複写モード指定用紙 を再度それぞれ、自動原稿搬送手段および読み取り手段 のセツト部へセツトするセツト手段と、複写処理実行不 可を判定した複写モードをジョブエラーとして出力する 制御を行う制御手段とを備えた第1の手段により達成さ れる。

【0007】また上記目的は、定められた様式に従い、 複写モードを指定する複写モード指定用紙を複数枚セツ トすることが可能でかつ、複写モード指定用紙により指 定された複写モードを読み取る読み取り手段と、この読 み取り手段により読み取られた複写モードごとに複写処 理実行の可否を判定する判定手段と、異なる複写モード で複写する複数の原稿群がセツト可能でかつ、複写処理 後の原稿を再度セツト位置へセツト可能とする自動原稿 搬送手段と、複写処理実行不可と判定した複写モードに 対応する原稿群および複写モード指定用紙を再度それぞ

20

れ、自動原稿搬送手段および読み取り手段のセツト部へ セツトするセツト手段と、電話ダイヤルを操作すること によりコマンドを認識するダイヤル認識手段と、そのコ マンドによりジョブの任意情報を知ることができるコマ ンド認識手段とを備えた第2の手段により達成される。

【0008】また上記目的は、定められた様式に従い、 複写モードを指定する複写モード指定用紙を複数枚セツ トすることが可能でかつ、複写モード指定用紙により指 定された複写モードを読み取る読み取り手段と、この読 み取り手段により読み取られた複写モードごとに複写処 10 理実行の可否を判定する判定手段と、異なる複写モード で複写する複数の原稿群がセツト可能でかつ、複写処理 後の原稿を再度セツト位置へセツト可能とする自動原稿 搬送手段と、複写処理実行不可と判定した複写モードに 対応する原稿群および複写モード指定用紙を再度それぞ れ、自動原稿搬送手段および読み取り手段のセツト部へ セツトするセツト手段と、電話の音声を認識する音声認 識手段と、電話の音声認識によりジョブの任意情報を選 択できる選択手段とを備えた第3の手段により達成され

【0009】また上記目的は、定められた様式に従い、 複写モードを指定する複写モード指定用紙を複数枚セツ トすることが可能でかつ、複写モード指定用紙により指 定された複写モードを読み取る読み取り手段と、この読 み取り手段により読み取られた複写モードごとに複写処 理実行の可否を判定する判定手段と、異なる複写モード で複写する複数の原稿群がセツト可能でかつ、複写処理 後の原稿を再度セツト位置へセツト可能とする自動原稿 搬送手段と、複写処理実行不可と判定した複写モードに 対応する原稿群および複写モード指定用紙を再度それぞ 30 れ、自動原稿搬送手段および読み取り手段のセツト部へ セツトするセツト手段と、セツトした複数の複写モード 指定用紙を順次読み取り、読み取つたジョブの複写モー ドの開始時間と終了時間を出力する制御を行う制御手段 とを備えた第4の手段により達成される。

【0010】また上記目的は、定められた様式に従い、 複写モードを指定する複写モード指定用紙を複数枚セツ トすることが可能でかつ、複写モード指定用紙により指 定された複写モードを読み取る読み取り手段と、この読 み取り手段により読み取られた複写モードごとに複写処 40 理実行の可否を判定する判定手段と、異なる複写モード で複写する複数の原稿群がセツト可能でかつ、複写処理 後の原稿を再度セツト位置へセツト可能とする自動原稿 搬送手段と、複写処理実行不可と判定した複写モードに 対応する原稿群および複写モード指定用紙を再度それぞ れ、自動原稿搬送手段および読み取り手段のセツト部へ セツトするセツト手段と、セツトした複数の複写モード 指定用紙入力数と複数の原稿群のジョブ仕切り数が異な る場合、警告する制御を行う制御手段とを備えた第5の 手段により達成される。

【0011】また上記目的は、定められた様式に従い、 複写モードを指定する複写モード指定用紙を複数枚セツ トすることが可能でかつ、複写モード指定用紙により指 定された複写モードを読み取る読み取り手段と、この読 み取り手段により読み取られた複写モードごとに複写処 理実行の可否を判定する判定手段と、異なる複写モード で複写する複数の原稿群がセツト可能でかつ、複写処理 後の原稿を再度セツト位置へセツト可能とする自動原稿 搬送手段と、複写処理実行不可と判定した複写モードに 対応する原稿群および複写モード指定用紙を再度それぞ れ、自動原稿搬送手段および読み取り手段のセツト部へ セツトするセツト手段と、複写モード指定用紙に優先順 位を記す手段と、優先順位の判別手段とを備えた第6の 手段により達成される。

【0012】また上記目的は、定められた様式に従い、 複写モードを指定する複写モード指定用紙を複数枚セツ トすることが可能でかつ、複写モード指定用紙により指 定された複写モードを読み取る読み取り手段と、この読 み取り手段により読み取られた複写モードごとに複写処 理実行の可否を判定する判定手段と、異なる複写モード で複写する複数の原稿群がセツト可能でかつ、複写処理 後の原稿を再度セツト位置へセツト可能とする自動原稿 搬送手段と、複写処理実行不可と判定した複写モードに 対応する原稿群および複写モード指定用紙を再度それぞ れ、自動原稿搬送手段および読み取り手段のセツト部へ セツトするセツト手段と、コピーするのに必要とする用 紙の残量を検知する検知手段と、コピーするのに必要と している用紙サイズが不足している場合はそのジョブを 後回しにする制御を行う制御手段とを備えた第7の手段 により達成される。

【0013】また上記目的は、定められた様式に従い、 複写モードを指定する複写モード指定用紙を複数枚セツ トすることが可能でかつ、複写モード指定用紙により指 定された複写モードを読み取る読み取り手段と、この読 み取り手段により読み取られた複写モードごとに複写処 理実行の可否を判定する判定手段と、異なる複写モード で複写する複数の原稿群がセツト可能でかつ、複写処理 後の原稿を再度セツト位置へセツト可能とする自動原稿 搬送手段と、複写処理実行不可と判定した複写モードに 対応する原稿群および複写モード指定用紙を再度それぞ れ、自動原稿搬送手段および読み取り手段のセツト部へ セツトするセツト手段と、各ジョブの実行時間を把握す る手段と、実行時間の短いジョブから先に処理していく 制御を行う制御手段とを備えた第8の手段により達成さ れる。

【0014】また上記目的は、定められた様式に従い、 複写モードを指定する複写モード指定用紙を複数枚セツ トすることが可能でかつ、複写モード指定用紙により指 定された複写モードを読み取る読み取り手段と、この読 み取り手段により読み取られた複写モードごとに複写処

理実行の可否を判定する判定手段と、異なる複写モード で複写する複数の原稿群がセツト可能でかつ、複写処理 後の原稿を再度セツト位置へセツト可能とする自動原稿 搬送手段と、複写処理実行不可と判定した複写モードに 対応する原稿群および複写モード指定用紙を再度それぞ れ、自動原稿搬送手段および読み取り手段のセツト部へ セツトするセツト手段と、各ジョブの使用ビン数を把握 する手段と、ソータと、処理する各ジョブの使用ビン数 の和が、ソータの最大使用可能ビン数を超えずに、処理 ジョブ数が最大になるように選択する制御を行う制御手 10 段とを備えた第9の手段により達成される。

#### [0015]

【作用】第1の手段においては、複写処理実行不可を判 定した複写モードをジョブエラーとして出力することに よつて、どのジョブがエラーになつているのか一目瞭然 に分かる。

【0016】第2の手段においては、電話ダイヤルを操 作することにより、コマンドを認識するコマンド認識手 段と、そのコマンドによりジョブの任意情報を知ること ができるコマンド認識手段を有することにより、ジョブ 20 の処理変更を行うことができ、電話ダイヤルボタン操作 により画像形成装置まで行かなくてかつ、再度ジョブを セツトすることなく処理変更が行われる。

【0017】第3の手段においては、電話の音声を認識 する認識手段を有し、かつ電話の音声認識によりジョブ の任意情報を選択できる選択手段を有することにより、 ジョブの処理変更を行うことができ、電話の音声操作に より画像形成装置まで行くとこなく、かつ再度ジョブを セツトすることなく処理変更が行われる。

【0018】第4の手段においては、セツトした複数の 30 複写モード指定用紙(以下、メニユーシートと記す)を 順次読み取り、読み取つたメニユーシートの複写モード の開始時間と終了時間を知ることができる手段を有する ことにより、各メニユーシートの開始時間および終了時 間が出力される。

【0019】第5の手段においては、セツトした複数の メニユーシート入力数と、複数の原稿群のジョブ仕切り 数が異なる場合、セツトエラーを出力することによりメ ニューシートを再度セツトし誤動作をなくすことができ る。

【0020】第6の手段においては、メニユーシートに 優先順位を記す手段を有し、かつメニユーシートに優先 順位を予め記すことにより、余計な手間が省かれる。

【0021】第7の手段においては、コピーするのに必 要とする用紙の残量を検知する検知手段を有し、かつコ ピーするのに必要としている用紙サイズが不足している 場合は、そのジョブを後回しにすることにより、コピー 動作の効率が上がる。

【0022】第8の手段においては、各ジョブの実行時

ら先に処理して行くことによりコピー動作の効率が上が る。第9の手段においては、各ジョブの使用ビン数を把 握する手段を有し、かつ処理する各ジョブの使用ビン数 の和が、ソータの最大使用可能ビン数を超えずに処理ジ ョブ数が最大になるように選択することができることに より、セツトされた複数枚のメニューシートの処理可能 枚数が最も多くなるようにし、セツトされたメニユーシ ートの全体処理時間を短くしている。

#### [0023]

【実施例】以下、本発明の実施例を図面に基づいて説明

【0024】図1は実施例に係る複写装置の基本構成図 である。

【0025】図において、1はエンジンを含む複写装置 の本体、2は本体1への動作指令を入力する操作部、3 ~6は本体1へ転写紙を給送する給紙装置、7は本体1 からの排紙を収納するソータ、8は原稿を本体1に載置 する自動原稿給紙装置(以下、ADFと記す)、9は複 写モードを指定したカードを読み取る情報読み取り装置 (以下、メニユーシートリーダと記す)である。符号1 ~9に示すユニツトの基本的動作については一般に公知 であるので省略する。

【0026】図2は実施例に係る複写装置のブロツク図 である。

【0027】110は本体制御回路であり、本体動作の ためのCPU、ROM、RAM、入出力ポート等を備え ている。120は操作部制御回路であり、操作入力キー およびLED等の表示装置を備えている。また、本体制 御回路110とはシリアル通信によつて接続されてい る。130,140,150,160は第1~第4給紙 装置のそれぞれの制御回路であり、サイズ等のセンサ入 力やモータ、クラツチ、ソレノイド等の出力を本体制御 回路110とパラレルに接続している。170はソータ の制御回路であり、CPUを備えており本体制御回路1 10とシリアル通信によつて接続されている。180は ADF制御回路であり、CPUを備えておりやはりシリ アル通信によつて本体制御回路110と接続されてい る。190はメニユーシートリーダ制御回路であり、メ ニユーシートの読み取りセンサを備えており、やはりC PUによつて本体制御回路110とシリアル通信で接続 されている。

【0028】図3はADFのブロツク図である。

【0029】ADF制御回路180は前述したように、 本体制御回路110とはシリアル通信によつて接続され ている。201は原稿を原稿台に搬送するための搬送モ ータであり、エンコーダ出力も備えている。202は原 稿有無センサ、203は原稿仕切板センサであり、複数 のジョブを仕切りできるようにセンサ入力が本実施例で は5つ備えてある。204は入口センサ、205は排紙 間を把握する手段を有し、かつ実行時間の短いジョブか 50 センサ、206はジョブの切替入力部、207はADF

上にある表示出力部を示し、208はその他の入力部、209はその他の出力部を示す。なお、入口センサ204のオン時間で原稿の搬送方向長さを検出することが可能である。

【0030】図4はメニューシートリーダのプロツク図である。

【0031】メニューシートリーダ制御回路190は前述したように、本体制御回路110とはシリアル通信によつて制御されている。301,302はそれぞれメニューシートの挿入検知センサおよびセツト検知センサで10ある。303はメニューシート読み取り部で、不図示のフオトセンサで構成される。304は搬送モータでエンコーダにて速度検出を行う。305はフアンモータ、306は後述する切換爪の位置変更用ソレノイドである。307は後述する搬送ユニツト、フイードコロの駆動のオン、オフ用の給紙クラツチである。308はメニューシート反転搬送のための正、逆転可能な反転モータである。309は表示部である。

【0032】図5はメニユーシートリーダの構成図である。

【0033】310は所望の複写形成モードが指定可能なメニューシートである。ユーザは任意の所望複写モードを記入したメニューシート310をセツト部にセツトすると、挿入検知センサ301の出力が反転する。

【0034】次に、メニューシートリーダ制御部190は挿入検知センサ301の出力の反転で、搬送モータ304およびフアンモータ305を駆動させる(但し、搬送モータ304、フアンモータ305のオン条件はセツト検知センサ302のリセツトと挿入検知センサ301のセツトトリガのアンドである)。

【0035】このため、メニューシート310は搬送ユニット311に吸着し、搬送ユニット311によつてフィードコロ312方向へ搬送される。この時、セット検知センサ302にメニューシート310が到達すると、セット検知センサ302の出力が反転する。フイードコロ312に達したメニューシート310は、さらにメニューシート読み取り部303で記入された複写モードを読み取られる。この時、搬送コロ313によつてメニューシート310とメニューシート読み取り部303との距離は、ほぼ所定の距離内に保たれる。

【0036】次に、複写モード読み取り済みのメニューシート310は、切換爪314によつて排紙部またはセット部へ搬送される。リバースローラ315はメニューシート310が多数枚セツトされた時においても、2枚以上フイードコロ312へ搬送させないための複数枚搬送防止用ローラである。また316は反転コロである。

【0037】図6は他の実施例に係る複写装置の基本構成図である。

【0038】10は電話機であり、11は電話回線と本体1との接続をしているデータ変換機である。

【0039】図7は他の実施例に係る複写装置のブロツク図である。

【0040】50は電話機制御回路、51は電話回線データと本体1のデータとの変換を行うデータ変換機制御回路である。

【0041】図8は一般的なメニユーシートコピーのフローチャートである。

【0042】メニューシートリード(S1)、モード設定(S2)のサブルーチンが実行された後、コピー可の状態で(S3でY)、プリントキーがオンであれば(S4でY)、コピースタートとなる(S5)。

【0043】図9はメニューシートマルチジョブのフローチャートである。

【0044】 1 ジョブが終了して(S11 でY)、次ジョブがある場合(S12 でY)、メニューシート読み込み(S13)、複写モード設定(S14)のサブルーチンを実行した後、コピー可の状態であれば(S15 でY)、コピースタートする(S16)。

【0045】図10はマルチジョブ実行時の各部のタイミングチャートであり、Jはジョブを示している。

【0046】図11はメニューシートセツト・読み取り動作のフローチャートである。

【0047】挿入検知センサ301はメニューシート3 10がメニューシートリーダ9のセツト部に挿入される と、出力が一旦反転して初期状態に復帰する。

【0048】この反転出力でメニューシートリーダ制御部190は、セツトカウンタを1加算する。次に、セツトカウンタはメニューシート読み取り後、1減算される。従つて、セツトカウンタはメニューシートリーダ930内のメニューシート枚数を保持するカウンタである。

【0049】図11で示すメニューシートセツト・読み取り動作フローは、このセツトカウンタを参照する。

【0050】まず、セツトカウンタをチエツクする。セットカウンタが1以上で(S21でY)、セツト検知センサ302の状態を判定する(S22)。セツト検知センサ302がオフ(メニューシートリセツト)状態で、フアンモータ305、給紙クラツチ307、搬送モータ304をオン状態にする(S23)。

【0051】また、セツト検知センサ302がオン(メ40 ニューシートセツト)状態で、ビジーデータをチエツクする(S24)。ビジーデータは本体制御部110から転送されるデータである。複写待機中(画像形成可能状態)以外の時ビジー状態となる。ここで、ビジー状態(オン)の時、フアンモータ305、給紙クラツチ307、搬送モータ304をオフする(S25)。

【0052】また、ビジー状態でない(オフ)時、メニューシート読み取り動作を開始する(S26)。なお、ビジーデータはメニューシート読み取り後、メニューシートリーダ制御部190でもオン状態にする。

) 【0053】図12はメニユーシートセツト・リサイク

50

ル動作のフローチャートである。

【0054】挿入検知センサ301はメニューシート3 10がメニューシートリーダ9のセツト部に挿入される と、出力が一旦反転して初期状態に復帰する。

【0055】この反転出力でメニューシートリーダ制御 部190は、セツトカウンタを1加算する。次に、セツトカウンタはメニューシート読み取り後、1減算される。従つて、セツトカウンタはメニューシートリーダ9 内のメニューシート枚数を保持するカウンタである。ここまでは前述した通りである。

【0056】次に、リードカウンタおよびリサイクル状態は、セツトされたメニューシート310がメニューシート読み取り部303で複写モードを読み取られた後、リサイクル状態はオン状態となる。その後、セツト部にセツトされた時、オフ状態となり、リードカウンタは1加算される。リードカウンタはリサイクル動作終了後、0クリアされる(リサイクル動作中のみ)。

【0057】図12に示すメニューシートセツト・リサイクル動作フローは、まずセツトカウンタを参照する。セツトカウンタが1以上で(S31でY)、セツト検知20センサ302がオフ(メニューシートリセツト)状態で、フアンモータ305、給紙クラツチ307、搬送モータ304をオン状態にする(S33)。また、セツト検知センサ302がオン(メニューシートセツト)状態で、以下の動作となる。

【0058】まず、セツトカウンタ=リードカウンタの時(リサイクル動作終了)(S34でY)、フアンモータ305、給紙クラツチ307、搬送モータ304をオフする(S35)。次に、セツトカウンタ≠リードカウ30ンタの時(S34でN)、リサイクル状態をチエツクする(S36)。リサイクル状態がオンの時(セツト動作を一旦停止する)、フアンモータ305、給紙クラツチ307をオフする(S37)。

【0059】次に、リサイクル状態がオフの時、タイマ t1の値をチエツクする(タイマ t1はメニユーシート 1 枚ごとに歩進し、0クリアされるタイマである。タイマ t1はフアンモータ 305がオン後歩進され、メニューシート 310が再度セツト部にリサイクルされた時、0クリアされる)。

【0060】 タイマ  $t1 \le T1$ (T1:tット部から反転部に至る時間)の時(S38でY)、反転モータ308は正転駆動状態、ソレノイド306はオフ状態である(S39)。  $T1 \le 9$ イマ t1 < T2(T2: 反転部からセット部に至る時間)の時(S38でN,S40でY)、反転モータ308は反転駆動状態、ソレノイド306はオン状態である(S41)。

【0061】T2<タイマt1の時(S40でN)、反転モータ308は停止状態、ソレノイド306はオフ状態である(S42)。

【0062】以上の説明の動作で、セツト部に有るメニューシート310は一旦メニューシート読み取り部303でその複写モードを読み取られた後、再度セツト部にリサイクルされる。

【0063】図13は機内状態テーブルを示す図表である。

【0064】図では、給紙部の状態(転写紙の有り無し、および転写紙サイズ)と排紙トレイの状態(コピー紙有り無し、およびそのサイズ)と空き排紙トレイ数の10 データを保持している。

【0065】図14はメニューシートに指定された複写 モードデータテーブルを示す図表である。

【0066】図では、転写紙サイズ、原稿サイズ、リピート枚数データを保持している。

【0067】まず、メニューシート読み取り部303で読み取つた複写モードデータがメニューシート制御部190から本体制御部110に図14のデータフオーマツトで転送される。複写モードデータ転送後、判定手段は予めセツトされている機内状態データ(図13)を参照する。例では、転写紙サイズp\_sz(=0x0D)データと各給紙部〔第1給紙部pf\_lst(=0x1E)〕とで同一転写紙サイズを有する給紙部を選別する。選別結果を選択給紙部selpf(=SELPF

る。選別結果を選択給紙部 s e l \_ p f (= SELPF \_ 2 N D) データにセツトする。

【0068】同様に、リピート枚数  $cp\_st \le (=0 \times 000A)$  データと空き排紙トレイ  $prs\_fr(=0 \times 0E)$  とを比較する。  $cp\_st \le prs\_frO$  時、各排紙トレイの空き状態をチエツクする。その結果を  $sel\_prs$ データにセツトする。

【0069】最後に、判定手段は各 s e 1 \_\_\*\*\*データをチェック (≠0 x 0 0) して、画像形成実行を判定する。

【 0 0 7 0 】 図 1 5 はメニユーシートセツト・読み取り 動作のフローチヤートである。

【0071】挿入検知センサ301はメニューシート3 10がメニューシートリーダ9のセツト部に挿入される と、出力が一旦反転して初期状態に復帰する。

【0072】この反転出力でメニューシートリーダ制御部190は、セツトカウンタを1加算する。次に、セツトカウンタはメニューシート読み取り後、1減算される。従つて、セツトカウンタはメニューシートリーダ9内のメニューシート枚数を保持するカウンタである。ここまでは前述した通りである。

【0073】次に、リード (read) およびプレリード (pre read) データについて説明する。

【0074】まず、リードデータは画像形成動作中に次の画像形成複写モードデータ(を指定したメニユーシート)を読み取り後、セツト(オン)され、現画像動作終了時にリセツト(オフ)される。次にプレリードデータ は次の複写モードデータ(を指定したメニユーシート)

を読み取り中にセツト(オン)され、読み取り終了後に リセツト(オフ)されるデータである。

【0075】図15で示すフロー中、ステツプS51~ S53は図11のステツプS21~S23と同じであ る。

【0076】セツト検知センサ302がオン(メニューシートセツト)状態で、リードデータをチエツクする(S54)。オンの状態で、フアンモータ305、給紙クラツチ307、搬送モータ304をオフ状態とする(S55)。

【0077】次に、リードオフで以下の動作となる。

【0078】まず、プレリードデータがオフ状態で(S56でN)、フアンモータ305、給紙クラツチ307、搬送モータ304および、プレリードデータをオン状態にし読み取り動作を開始する(S57, S58)。

【0079】また、プレリードデータがオン状態で以下の動作となる。

【0080】読み取りデータをチエツクする(読み取つたデータが有効か無効かをチエツクする)。読み取りデータが有効の時(S59でY)、フアンモータ305、20給紙クラツチ307をオフ状態にし(S60)、さらに読み取り終了後(S61でY)、搬送モータ304および読み取り動作をオフ状態にして(S62)、リードおよびプレリードデータをそれぞれオンおよびオフ状態とする(S63)。

【0081】なお、メニューシートリーダ制御部190は、本体制御部110から画像形成動作中に不図示のコピー信号データを受信して本フローを実施する。

【0082】図16は画像形成実行の可否判定後の原稿リサイクル動作のフローチヤートである。

【0083】画像形成実行の可否判定を行い(S71)、不可と判定したメニューシートは、図12で示すリサイクル動作でセツト部へ戻す(S72)。従つて、画像形成実行不可と判定された複写モードの画像形成順位は第1位から最終順位となる。次に、現画像形成動作終了(S73でY)と同時にこの複写モードに対応する原稿を、メニューシートと同様にしてセツト部に戻す(S74)。

【0084】図17は画像形成実行の可否判定後の原稿 排出動作のフローチヤートである。画像形成実行の可否 40 判定を行い(S81)、不可と判定したメニューシート は、メニューシートリーダ9の排紙部へ排紙される(S 82)。この時、現画像形成動作終了(S83でY)と 同時にこの複写モードに対応する原稿もメニューシート と同様にして、排紙部に排紙される(S84)。

【0085】図18はジョブエラー出力動作のフローチャートである。

【0086】まず、メモリ内のジョブを順次読み込み (S91)、未処理ジョブが複写可能か否か判定する 動作を行い(S93)、不可能であれば(S92でN) ジョブエラーをLCDデイスプレイ403(図19)に 出力する(S94)。そして未処理のジョブが残つてい れば(S95でN)、再び未処理ジョブが複写可能か否 か判定する。未処理ジョブが残つていなければ(S95 でY)終了となる。

【0087】図19はジョブエラー表示ブロツク図である。

【0088】CPU401から送られてきたコマンドに 10 従つてLCDドライバ402が制御され、LCDデイス プレイ403にジョブエラーを表示する。

【0089】なお、CPU401は本体制御回路110のCPUと兼用される場合もあり、また、LCDデイスプレイ403は図4に示す表示部309で兼用される場合もある。

【0090】図20は操作部のレイアウト図である。

【0091】これは図1に示す操作部2の実際のレイアウトを示しており、LCDデイスプレイ403は左端部に配置されている。

【0092】図21はダイヤルーコマンド対応結果を示す図表である。

【0093】具体的には、電話のダイヤルを操作することでジョブの処理変更や状況の把握をすることができるようにするために設けたコマンド図表である。例えば、0001をダイヤルしたとするとジョブの処理変更が可能となり、図25に示したメニューシートのコピー枚数~優先表示までの変更内容を順にセツトするように要求してくる。そこで、要求内容に従つてダイヤルを操作し、各要求ごとに0009をダイヤルすることにより確30 定していく。設定を間違えた時は、0001をダイヤルし変更内容を設定し直す。

【0094】また、1000をダイヤルすることにより ジョブの状況を把握することができる。把握の仕方は、 相手方(複写機)から音声が返つてくることで分かる仕 組みになつている。さらに、0010,0090をダイ ヤルすることにより、ジョブの中止や飛び越し動作が行 える。

【0095】図22はダイヤル/コマンド対応結果を示す図表である。

【0096】具体的には、電話の音声でジョブの処理変更や状況の把握をすることができるようにするために設けたコマンド図表である。例えば、「ショリ」と音声を出したとするとジョブの処理変更が可能となり、図25に示したメニューシートのコピー枚数~優先表示までの変更内容を順にセツトするように要求してくる。そこで、要求内容に従つて音声を出し各要求ごとに「カクテイ」の音声を出すことにより確定していく。設定を間違えた時は、「ショリ」と音声出力することにより変更内容を設定し直す。

(S92)。可能であれば(S92でY)通常のコピー 50 【0097】また、「ジョウキョウ」と音声を出すこと

によりジョブの状況を把握することができる。把握の仕 方は、相手方(複写機)から音声が返つてくることで分 かる仕組みになつている。さらに、「チュウシ」、「ト ビコシ」と音声を出すことによりジョブの中止や飛び越 し動作が行える。

【0098】図23は複写モードの開始時間と終了時間出力動作のフローチヤートである。まず、メモリ内のジョブを順次読み込み(S101)、各複写モードの開始時間と終了時間を把握する(S102)。そして、未処理ジョブが残つていれば(S103でN)、再び未処理10ジョブの複写モードの開始時間と終了時間を把握する。残つていなければ(S103でY)、読み込んだジョブ全ての開始時間と終了時間をLCDデイスプレイ403に出力する(S104)。

【0099】なお、例えば、メニューシートに枚数を記入しメニューシートリーダ9で読み込んで処理枚数を把握し、処理枚数に1枚の処理時間を掛けることにより各メニューシートの処理時間が決まる。そこで、現在の時間と処理時間により開始時間と終了時間を把握することが可能になる。

【0100】図24はセツトした複数のメニユーシート 入力数と、複数の原稿群のジョブ仕切り数が異なる場合 の動作のフローチャートである。

【0101】まず、メニューシート入力数とジョブ仕切り数が同じか否か判定し(S111)、同じであれば(S111でY)、順次メニューシートを読み込み(S112)、順次ジョブを読み(S113)、通常のコピー動作を行う(S114)。そして、メモリ内の未処理ジョブが残つていれば(S115でN)、再び未処理ジョブを読み込み、残つていなければ(S115でY)、終了となる。もし、メニューシート入力数とジョブ仕切り数が同じでなければ(S111でN)、警告出力し(S116)、メニューシートとジョブ仕切り数の再セツトをする(S117)。そして、再びメニューシート入力数とジョブ仕切り数が同じか否か判定する。

【0102】なお、ジョブ仕切り数は、各ジョブの原稿 群を仕切るものの枚数を意味しており、操作者が操作パネルからセツトジョブ数を入力することで枚数を知ることもできるし、合紙(フアイルの見出しのような)であれば、ADF8にフオトセンサを取り付け、センサが遮 40 られた個数によつてジョブ仕切り数を知ることができる。

【0103】図25はメニューシートのレイアウト図である。

【0104】メニューシート上の優先表示部501にマークすることによって優先順位を決めることができる。

【0105】図26は優先順位を判別する動作のフローチャートである。

【0106】メモリ内のジョブを順次読み込み(S12 力することによつて、と 1)、優先表示が未処理メニューシートの中で最小か否 50 のか一目瞭然に分かる。

かを判定し(S 1 2 2)、最小であれば(S 1 2 2 で Y)通常のコピー動作をする(S 1 2 3)。そしてジョブエンドで(S 1 2 4 で Y)終了する。最小でなければ(S 1 2 2 で N)、ジョブが読み込み最小であるか否かを判定する。

【0107】図27は残量検知動作のフローチャートである。

【0108】メモリ内のジョブを順次読み込み(S131)、必要としている用紙サイズを判定し(S132)、残量を調べる(S133)。そして、その用紙の残量が十分であれば(S134でY)、コピー動作を行う(S135)。そしてジョブエンドで(S136でY)終了する。用紙残量が不十分であれば(S134でN)、読んだメニューシートはメニューシートリーダ9へ再セツトされる(S137)。そして、再セツトされたメニューシートをメニューシートリーダ9で読み込む(S139)。その際、操作者は不足していた用紙もセットする(S138)。

【0109】図28は使用ビン数把握制御のフローチャ 20 ートである。

【0110】より具体的には、使用ビン数を把握する手段を有し、かつ処理する各ジョブの使用ビン数の和が、ソータの最大使用可能ビン数を超えずに、処理ジョブ数が最大になるように選択することができる動作フローチャートを示す。

【0111】メモリ内のジョブを順次読み込み(S141)、未処理の各ジョブの使用ビン数の和が20ビン以内になるように組み合わせる(S142)。さらに、各ジョブの組み合わせが20ビン以内でかつ処理ジョブ数が最大になるようにする。その条件を満たしていれば(S143でY)、コピー動作をする(S144)。そしてジョブエンドで(S145でY)終了する。もし満たしていなければ(S143でN)、未処理の各ジョブの使用ビン数の和がし20ビン以内になるように組み合わせ、さらに各ジョブの組み合わせが20ビン以内で、かつ処理ジョブ数が最大になるように再度組み合わせる。

【0112】図29は実行時間の短いジョブから先に処理していく動作のフローチヤートである。

【0113】メモリ内のジョブを順次読み込み(S151)、未処理ジョブの中で実行時間が最短のものを判定し(S152)、最短であれば(S152でY)コピー動作を行う(S153)。そしてジョブエンドで(S154でY)終了する。最短でなければ(S152でN)、順次ジョブを読み込み判定する。

### [0114]

【発明の効果】請求項1記載の発明によれば、複写処理 実行不可を判定した複写モードをジョブエラーとして出 力することによつて、どのジョブがエラーになつている のか一目瞭然に分かる。

【0115】請求項2記載の発明によれば、電話ダイヤ ルを操作することにより、コマンドを認識するコマンド 認識手段と、そのコマンドによりジョブの任意情報を知 ることができるコマンド認識手段を有することにより、 ジョブの処理変更を行うことができ、電話ダイヤルボタ ン操作により画像形成装置まで行かなくてかつ、再度ジ ョブをセツトすることなく処理変更ができる。

【0116】請求項3記載の発明によれば、電話の音声 を認識する認識手段を有し、かつ電話の音声認識により ジョブの任意情報を選択できる選択手段を有することに 10 より、ジョブの処理変更を行うことができ、電話の音声 操作により画像形成装置まで行くとこなく、かつ再度ジ ヨブをセツトすることなく処理変更ができる。

【0117】請求項4記載の発明によれば、セツトした 複数の複写モード指定用紙(以下、メニユーシートと記 す)を順次読み取り、読み取つたメニユーシートの複写 モードの開始時間と終了時間を知ることができる手段を 有することにより、各メニユーシートの開始時間および 終了時間を出力することができる。

【0118】請求項5記載の発明によれば、セツトした 20 タテーブルを示す図表である。 複数のメニユーシート入力数と、複数の原稿群のジョブ 仕切り数が異なる場合、セツトエラーを出力することに よりメニューシートを再度セツトし誤動作をなくすこと ができる。

【0119】請求項6記載の発明によれば、メニユーシ ートに優先順位を記す手段を有し、かつメニユーシート に優先順位を予め記すことにより、余計な手間を省くこ とができる。

【0120】請求項7記載の発明によれば、コピーする のに必要とする用紙の残量を検知する検知手段を有し、 30 かつコピーするのに必要としている用紙サイズが不足し ている場合は、そのジョブを後回しにすることにより、 コピー動作の効率を上げることができる。

【0121】請求項8記載の発明によれば、各ジョブの 実行時間を把握する手段を有し、かつ実行時間の短いジ ョブから先に処理して行くことによりコピー動作の効率 を上げることができる。

【0122】請求項9記載の発明によれば、各ジョブの 使用ビン数を把握する手段を有し、かつ処理する各ジョ ブの使用ビン数の和が、ソータの最大使用可能ビン数を 40 超えずに処理ジョブ数が最大になるように選択すること ができることにより、セツトされた複数枚のメニユーシ ートの処理可能枚数が最も多くなるようにし、セツトさ れたメニユーシートの全体処理時間を短くすることがで きる。

#### 【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の実施例に係る複写装置の基本構成図で

【図2】本発明の実施例に係る複写装置のブロツク図で ある。

【図3】ADFのブロツク図である。

【図4】メニューシートリーダのブロツク図である。

【図5】メニューシートリーダの構成図である。

【図6】本発明の他の実施例に係る複写装置の基本構成 図である。

【図7】本発明の他の実施例に係る複写装置のブロツク 図である。

【図8】一般的なメニューシートコピーのフローチャー トである。

【図9】メニユーシートマルチジョブのフローチヤート

【図10】マルチジョブ実行時の各部のタイミングチヤ ートである。

【図11】メニューシートセツト・読み取り動作のフロ ーチヤートである。

【図12】メニユーシートセツト・リサイクル動作のフ ローチヤートである。

【図13】機内状態テーブルを示す図表である。

【図14】メニユーシートに指定された複写モードデー

【図15】メニユーシートセツト・読み取り動作のフロ ーチヤートである。

【図16】画像形成実行の可否判定後の原稿リサイクル 動作のフローチヤートである。

【図17】画像形成実行の可否判定後の原稿排出動作の フローチヤートである。

【図18】ジョブエラー出力動作のフローチヤートであ

【図19】ジョブエラー表示ブロツク図である。

【図20】操作部のレイアウト図である。

【図21】ダイヤルーコマンド対応結果を示す図表であ

【図22】ダイヤルーコマンド対応結果を示す図表であ

【図23】複写モードの開始時間と終了時間出力動作の フローチヤートである。

【図24】セツトした複数のメニユーシート入力数と複 数の原稿群のジョブ仕切り数が異なる場合の動作フロー チヤートである。

【図25】メニューシートのレイアウト図である。

【図26】優先順位を判別する動作のフローチヤートで

【図27】残量検知動作のフローチャートである。

【図28】使用ビン数把握制御のフローチャートであ

【図29】実行時間の短いジョブから先に処理していく 動作のフローチヤートである。

【符号の説明】

本体

50 8 ADF

[图19]

9 メニユーシートリーダ

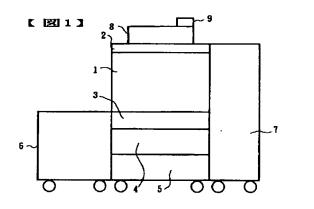
110 本体制御部

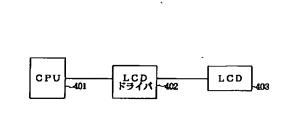
180 ADF制御部

190 メニユーシートリーダ制御部

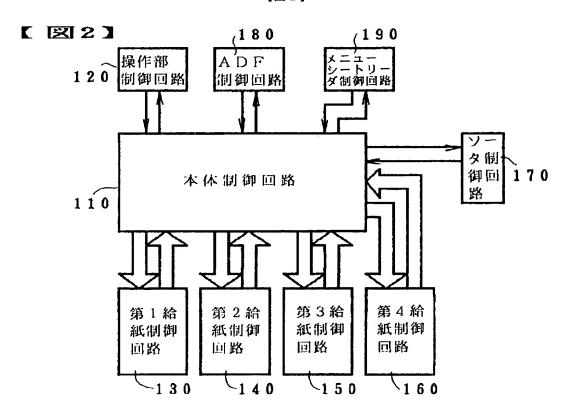
【図1】

【図19】



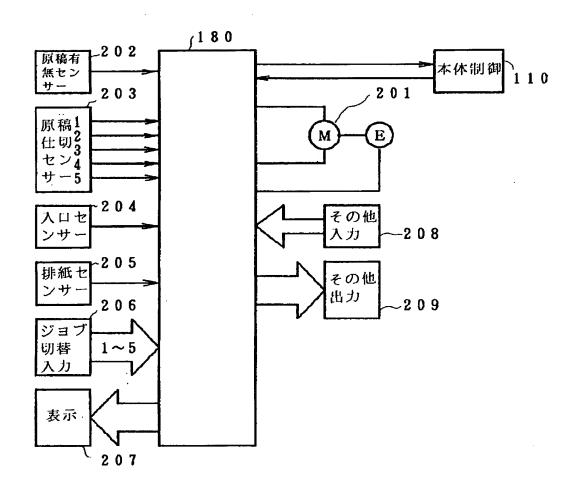


【図2】

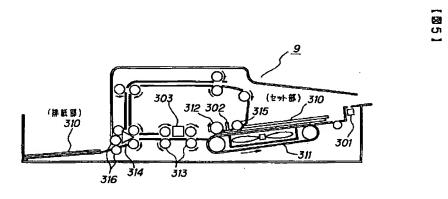


【図3】

# 【図3】

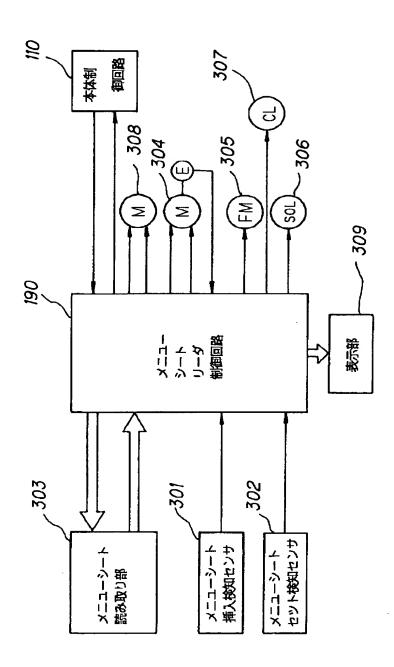


【図5】



【図4】

[24]

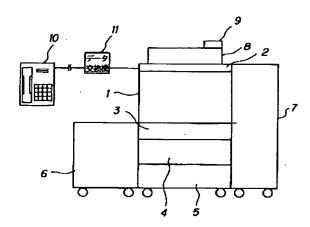


[29]

【図6】

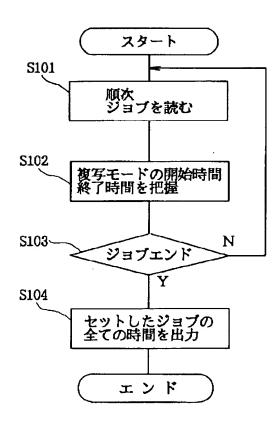
【図9】

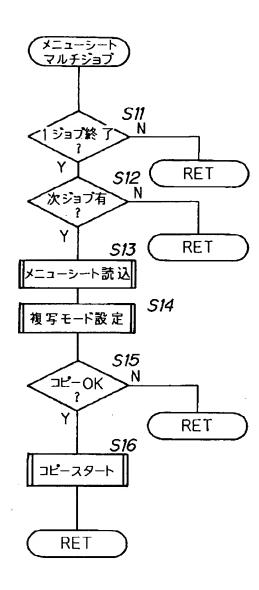
**(⊠6**)



【図23】

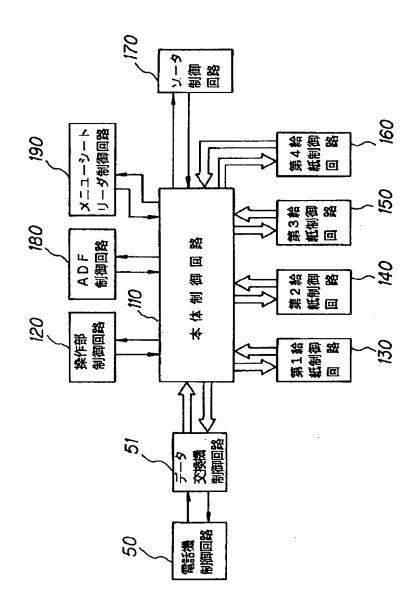
【図23】





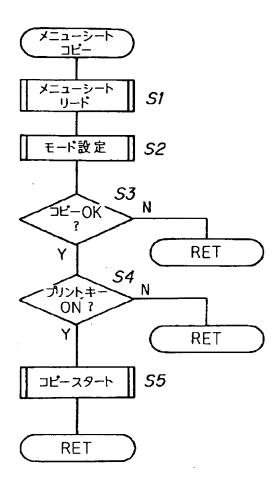
【図7】

# [27]

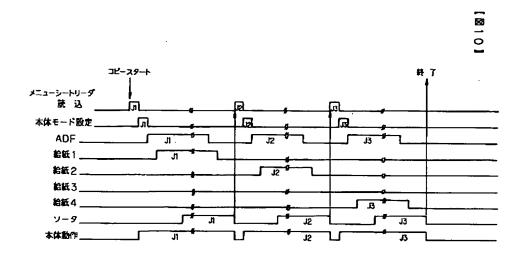


【図8】

# [88]



【図10】



【図13】

機內状態項目	コード	データ	備考 (データ内容)
第1給紙部	pf-1st	0×1E	転 写 紙:有 転写紙サイズ: A3
第2給紙部	pf-2nd	0 x 1 D	転写紙:有 転写紙サイズ: A4
	•		
第1 排紙トレイ	prs-1st	0 x 2 D	□ピー紙: A4
1	į		;
第n 排紙トレイ	prs-nth	0×00	コピー紙:無
空排紙トレイ	prs-fr	OXOE	14 トレイ 空

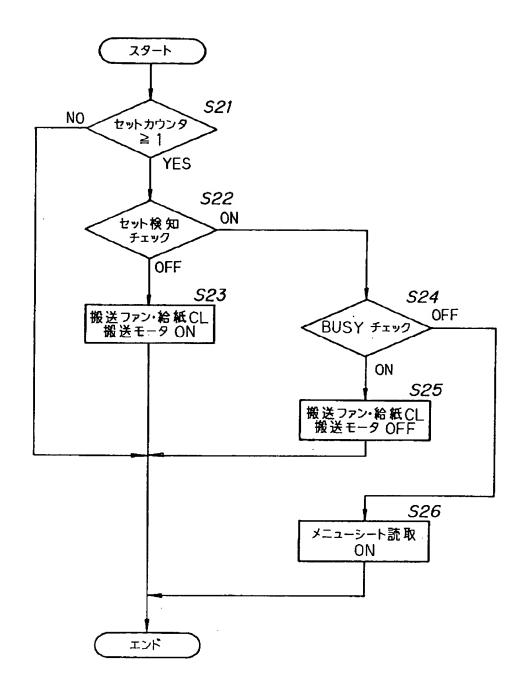
【図14】

X
_
4
-

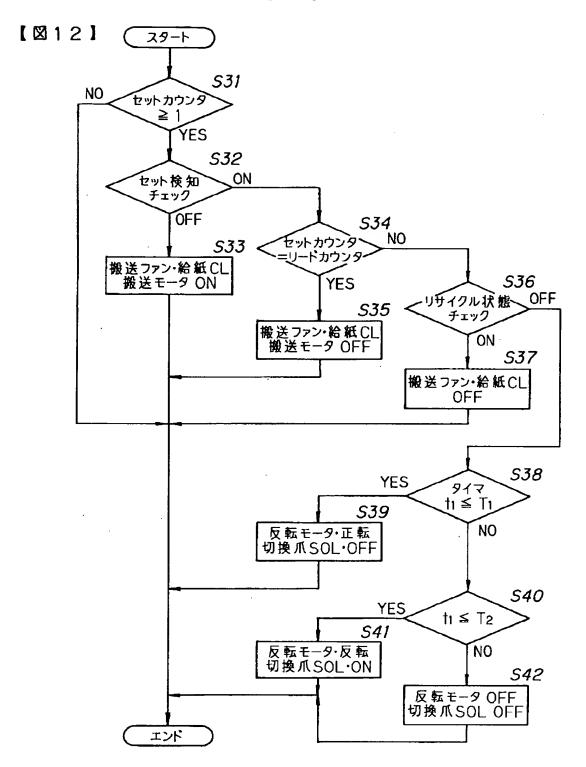
複写モード	コード	データ	備考(データ内容)	
転写紙サイズ	p-sz	OxOD	転写紙サイズ:A4	
原稿サイズ	o-sz	OxOD	原稿サイズ:A4	
リピート枚数	cp-st	0x000A	リピート枚数:10	
1 1		i i	!	

【図11】

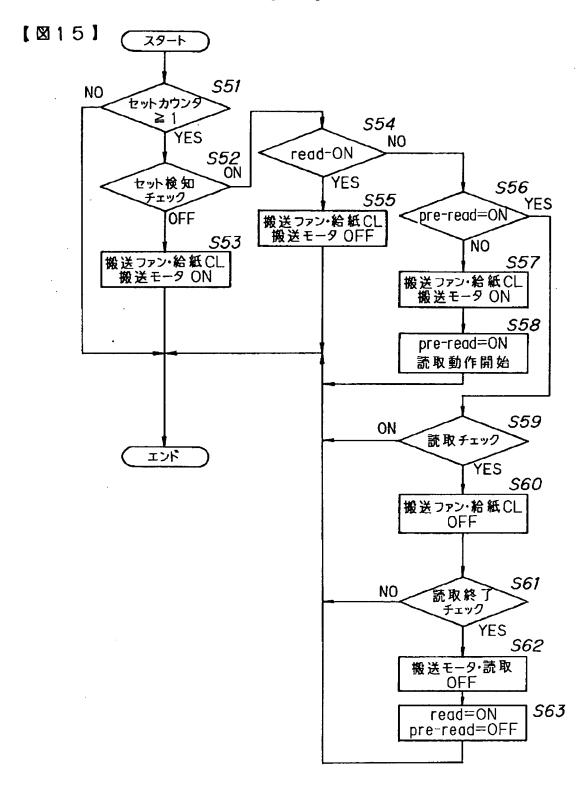
# [図11]



【図12】



【図15】

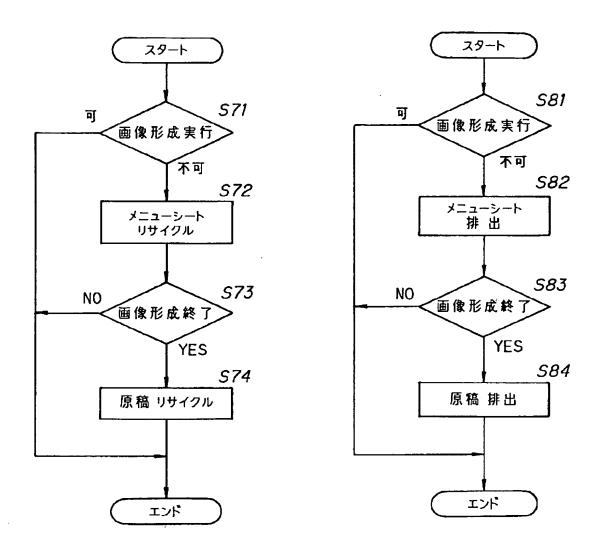


【図16】

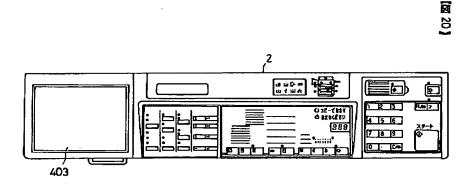
【図17】

[216]

# 【図17】

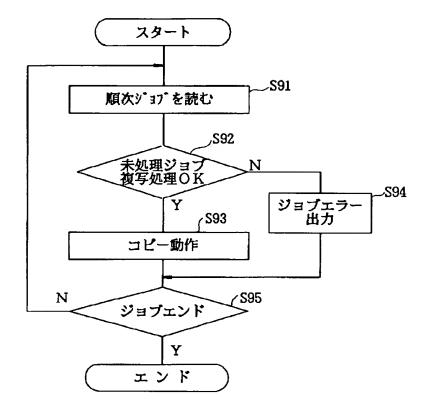


【図20】



【図18】

[図18]



【図21】

【図21】

ダイヤル番号	コマンド			
0001	ジョブの処理変更をする			
0009	ジョブの処理変更内容を確定			
0010	ジョブの中止命令			
0090	ジョブの飛び越し			
1000	ジョブの状況把握をする			
i	i			

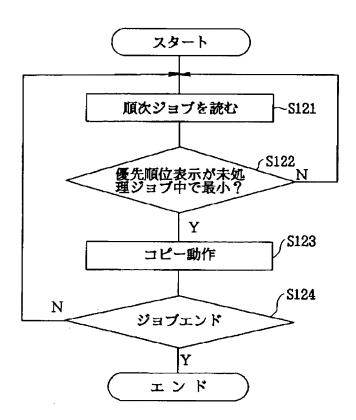
[図22]

【図22】

音 声	コマンド				
ショリ	ジョブの処理変更をする				
カクテイ	ジョブの処理変更内容を確定				
チュウシ	ジョブの中止命令				
トピコシ	ジョブの飛び越し				
ジョウキョウ	ジョブの状況把握をする				
	1				
	i				

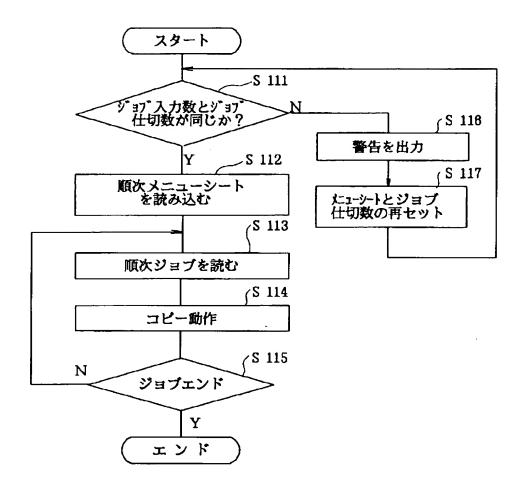
【図26】

[图26]



【図24】

【図24】



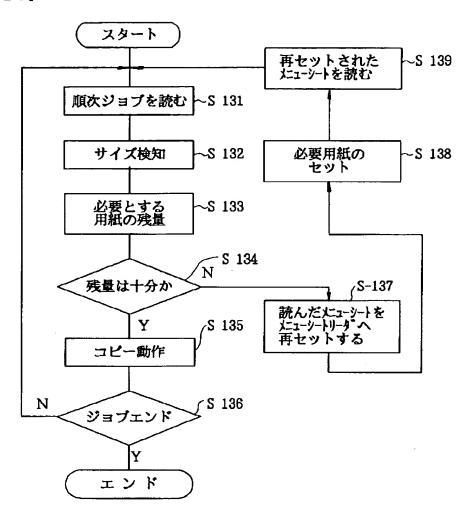
【図25】

[図 25]

			l					<b>-</b>
黒の鉛筆まサインペンで 塗りつぶし	で枠り	ne ,		_				
コピー枚数			1 2 3 4 5 6 7 8 9	0000	£0000000000000000000000000000000000000	×00000000000		
(自.	がなし	IとAPS 選択)に		B5 - A4 - B4 - A3 -		0000		
コピー倍率 	3%	87% A3→84 A4→85	等估 82% B4→A4 71% A3→A4	93%	87%	100% 82% ——————————————————————————————————		
ソーター	11% 1→A3 5→B4	122% A4→84	84→85 115% 84→A3 85→A4 ソート	141%	122% 	115%		
両面 📮	i→# <b>~</b> [][]	00 00 m→m (2+3	6808 +→m 4-3	両→片	□ □	片→耳		
優先表示			1 2 3 4 6 6	000000	X10 	×	Street St	501

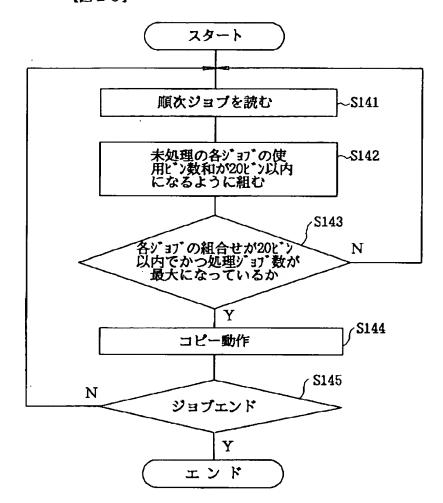
【図27】

【図27】



【図28】

【図28】

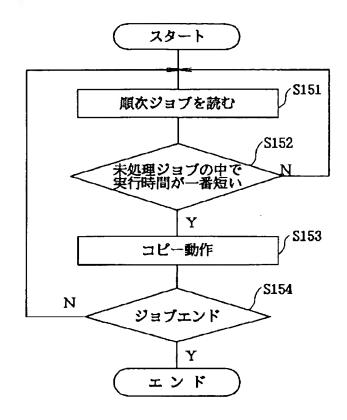






【図29】

[図29]



フロントページの続き

(72)発明者 保坂 弘史

東京都大田区中馬込1丁目3番6号 株式 会社リコー内

(72)発明者 福井 智則

東京都大田区中馬込1丁目3番6号 株式

会社リコー内

(72) 発明者 土田 栄治

東京都大田区中馬込1丁目3番6号 株式

会社リコー内